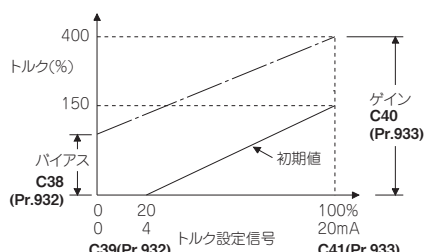
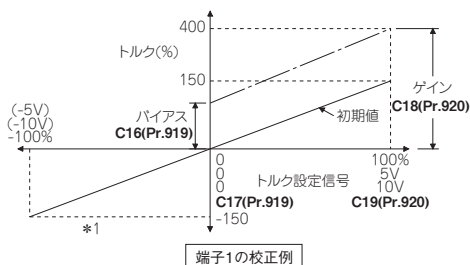
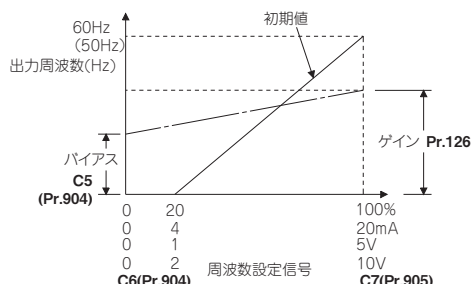
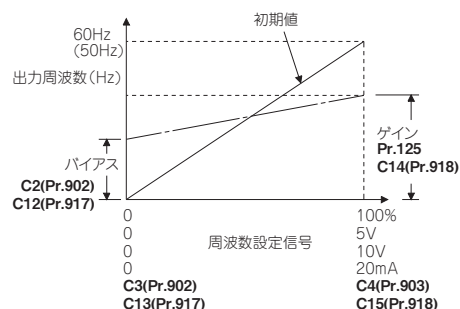
- 最大アナログ入力時の周波数（速度）を変更する。**（Pr.125、Pr.126、C14(Pr.918))**
  最大アナログ入力電圧（電流）の周波数設定（ゲイン）のみ変更する場合は、**Pr.125(Pr.126、C14(Pr.918))** に設定します。（その他の校正パラメータの設定を変更する必要はありません）
- 最大アナログ入力時のトルク / 磁束を変更する。**（C18(Pr.920)、C40(Pr.933))**
  最大アナログ入力電圧（電流）のトルク / 磁束指令のみ変更する場合は、**C18(Pr.920)、C40(Pr.933)** に設定します。（その他の校正パラメータの設定を変更する必要はありません）
- アナログ入力バイアス・ゲインの校正 **（C2(Pr.902) ～ C7(Pr.905)、C16（Pr.919） ～ C19（Pr.920)、C38（Pr.932） ～ C41（Pr.933)）**
  出力周波数（トルク / 磁束）を設定するために外部より入力される DC0 ～ 5V ／ 0 ～ 10V または、DC4 ～ 20mA などの設定入力信号と出力周波数（トルク / 磁束）の関係を調整するのが、「バイアス」・「ゲイン」機能です。

端子1の校正例

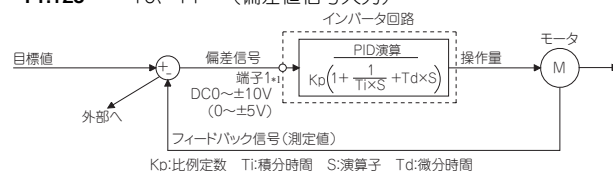
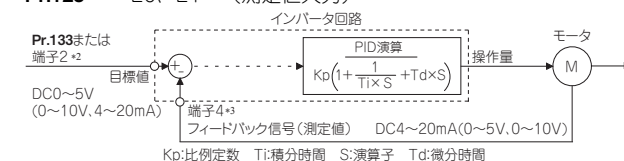
端子4の校正例

- アナログ入力表示単位の切換え **（Pr.241）**
  アナログ入力バイアス・ゲイン校正時のアナログ入力表示単位（%/V/mA）を切り換えることができます。

PID 制御、ダンサ制御

Pr.	GROUP	名称	Pr.	GROUP	名称
127	A612	PID 制御自動切換周波数	128	A610	PID 動作選択
129	A613	PID 比例帯	130	A614	PID 積分時間
131	A601	PID 上限リミット	132	A602	PID 下限リミット
133	A611	PID 動作目標値	134	A615	PID 微分時間
553	A603	PID 偏差リミット	554	A604	PID 信号動作選択
575	A621	出力中断検出時間	576	A622	出力中断検出レベル
577	A623	出力中断解除レベル	609	A624	PID 目標値 / 偏差入力選択
610	A625	PID 測定値入力選択	753	A650	第 2PID 動作選択
754	A652	第 2PID 制御自動切換周波数	755	A651	第 2PID 動作目標値
756	A653	第 2PID 比例帯	757	A654	第 2PID 積分時間
758	A655	第 2PID 微分時間	1140	A664	第 2PID 目標値 / 偏差入力選択
C42 (934)	A630	PID 表示バイアス係数	C43 (934)	A631	PID 表示バイアスアナログ値
C44 (935)	A632	PID 表示ゲイン係数	C45 (935)	A633	PID 表示ゲインアナログ値
1141	A665	第 2PID 測定値入力選択	1142	A640	第 2PID 単位選択
1143	A641	第 2PID 上限リミット	1144	A642	第 2PID 下限リミット
1145	A643	第 2PID 偏差リミット	1146	A644	第 2PID 信号動作選択
1147	A661	第 2 出力中断検出時間	1148	A662	第 2 出力中断検出レベル
1149	A663	第 2 出力中断解除レベル	759	A600	PID 単位選択
1134	A605	PID 上限操作量	1135	A606	PID 下限操作量
1136	A670	第 2PID 表示バイアス係数	1137	A671	第 2PID 表示バイアスアナログ値
1138	A672	第 2PID 表示ゲイン係数	1139	A673	第 2PID 表示ゲインアナログ値
44	F020	第 2 加減速時間	45	F021	第 2 減速時間

◆ PID 制御

インバータで流量、風量または圧力などのプロセス制御を行うことができます。
パラメータユニット (FR-PU07) を使用している場合、PID 制御に関するパラメータ、モニタの表示単位を様々な単位に変更できます。
端子 2 入力信号あるいは、パラメータ設定値を目標とし、端子 4 入力信号をフィードバック量としてフィードバック系を構成し PID 制御します。

・ **Pr.128** ＝ “10、11” （偏差値信号入力）

・ **Pr.128** ＝ “20、21” （測定値入力）

第 2PID 機能を設定すると、2 種類の PID 機能を切り換えて使用することができます。

◆ ダンサ制御

Pr.128 PID 動作選択 PID 動作選択 を 40 ～ 43 に設定することでダンサ制御を行います。主速指令は各運転モード（外部、PU、通信）の速度指令となります。ダンサロールの位置検出信号より PID 制御を行い、主速指令に加算します。主速の加減速時間は加速時間：**Pr.44 第 2 加減速時間**、減速時間：**Pr.45 第 2 減速時間** に設定します。